

УДК621.317

## БЕЗПІЛОТНИЙ ЛІТАЛЬНИЙ АПАРАТ

*Безвесільна О. М.*

*Національний технічний університет України*

*“Київський політехнічний інститут імені Ігоря Сікорського”, Київ, Україна*

*E-mail: [o.bezvesilna@gmail.com](mailto:o.bezvesilna@gmail.com)*

Безпілотний літальний апарат (БПЛА) – це багатофункціональний літальний апарат із фіксованим крилом, що дає змогу виконати найскладніші завдання у будь-якому середовищі.

БПЛА оснащений широким спектром варіантів корисного навантаження. БПЛА офіційно використовується у Збройних силах України з 2016 р. До цього два роки проходив різноманітні тестування.

БПЛА довів свою продуктивність, ефективність захисту від перешкод, можливість успішного використання в екстремальних умовах.

БПЛА має наступні основні переваги:

- має передові технології захисту від перешкод і шифрування;
- надає можливість виконання наземних і морських операцій;
- є економічним (дозволяє знизити експлуатаційні витрати, видатки на навчання та обслуговування);
- має малий термін вводу в експлуатації – 2 місяці;
- швидко налаштовує платформу до робочої готовності, не залежно від місця перебування;
- дозволяє здійснювати різноманітні маневри (звичайні зліт і посадка, зліт з катапульты та парашутне приземлення, вертикалі зліт та посадка);
- забезпечує здійснення різноманітних функцій (збирання інформації, спостереження, цілевказання, розвідка);
- використовується як радіотранслятор, як пристрій для відстеження мобільних телефонів, для доставки вантажів та ін.

*Ключові слова:* літальний апарат, фіксоване крило, зліт та посадка.

### **Література**

- [1] В. И. Слюсар, “Методы передачи изображений сверхвысокой четкости”, *Первая миля. Last mile*, №2, с. 46 – 61, 2019.
- [2] В. И. Слюсар, “Персональный хаб как элемент экипировки”, *Озброєння та військова техніка*, № 1 (17), с. 79 - 84, 2018.
- [3] В. И. Слюсарь, “Микропланы: от шедевров конструирования к серийным системам”, *Конструктор*, № 8, с. 58 – 59, 2001.
- [4] М. К. Філяшкін, А. А. Закордонєць, “Алгоритм роботи адаптивної системи керування бічним рухом безпілотних літальних апаратів на етапі виходу на задану лінію шляху”, *Електроніка та системи керування*, №2(20), с. 103-109, 2009.